Aula 4 (14/10/2022)

Nome: Adriel Bombonato Guidini Godinho

RA: 191011631

Segmentação de imagens coloridas

Segmentação de imagens é um tópico muito estudado em visão computacional e se trata na realização de um mapa de segmentação que isole um objeto ou ROI de interesse. Isso pode ser feito tanto com processamento de imagens como com redes neurais.

A segmentação por cores é um dos métodos que podem ser utilizados. É mais intuitivo o uso do modelo de representação de cores Lab, pois separa os diferentes tipos de cores pelo HUE. Porém, melhores resultados são obtidos com o RGB.

Tentamos obter um intervalo que representa a cor que queremos usar para classificar o objeto, isso se resumo a encontrar um vetor no espectro RGB que tome como base a cor selecionada para segmentação. Com isso, é configurado uma distância euclidiana que vai representar o intervalo aceitável.

In []: import cv2 import numpy as np from matplotlib import pyplot as plt

In []: # Tipos de modelos de representação de cores presentes no Opencv flags = [i for i in dir(cv2) if i.startswith('COLOR_')]

print(flags[0:20])

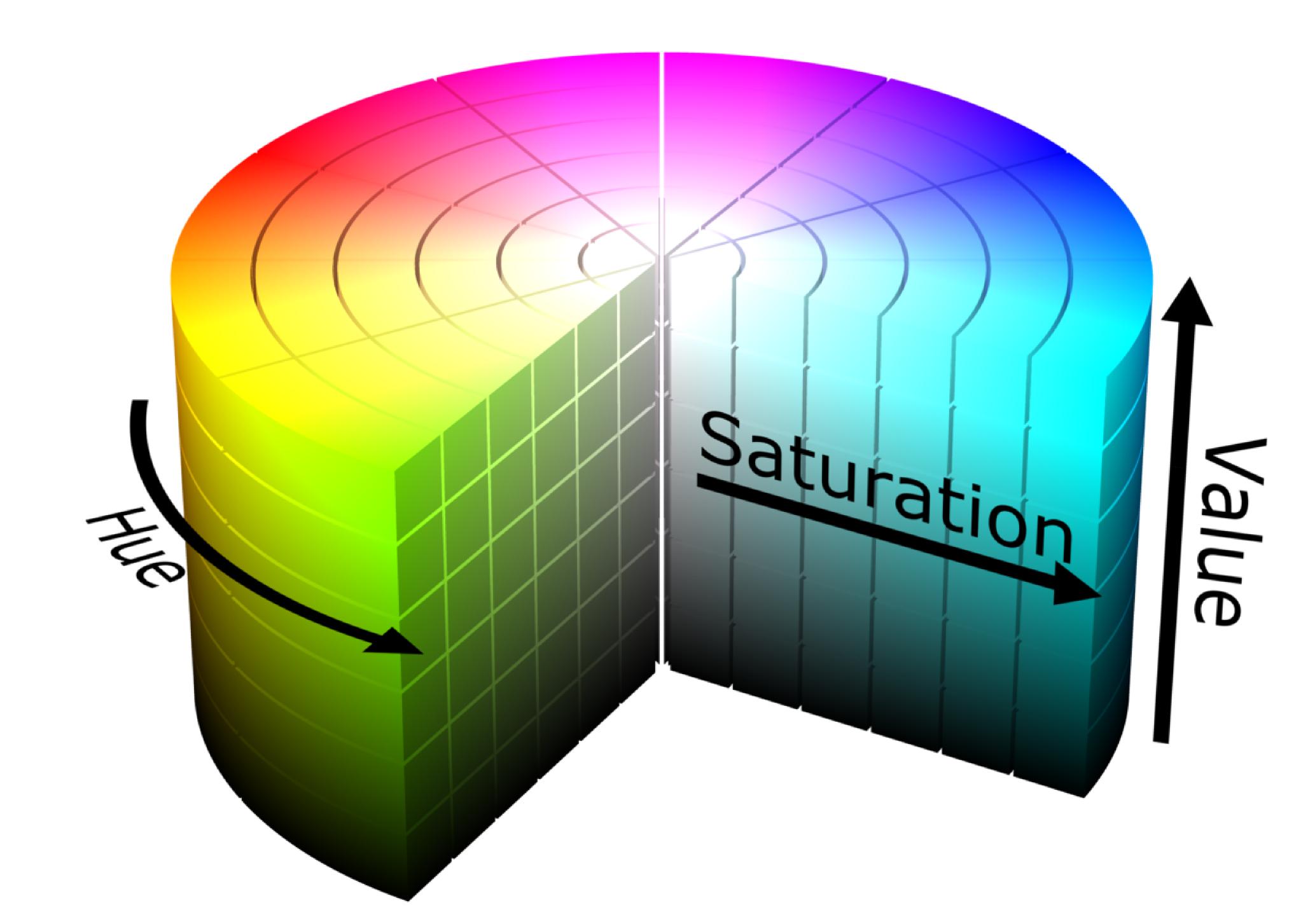
['COLOR_BAYER_BG2BGR', 'COLOR_BAYER_BG2BGR_EA', 'COLOR_BAYER_BG2BGR_VNG', 'COLOR_BAYER_BG2GRAY', 'COLOR_BAYER_BG2RGB', 'COLOR_BAYER_BG2RGBA', 'COLOR_BAYER_BG2RGB_EA', 'COLOR_BAYER_BG2RGB_VNG', 'COLOR_BAYER_BGGR2BGR', 'COLOR_BAYER_BGGR2BGR_EA', 'COLOR_BAYER_BGGR2BGR_VNG', 'COLOR_BAYER_BGGR2GRAY', 'COLOR_BAYER_BGGR2RGB', 'COLOR_BAYER ER_BGGR2RGBA', 'COLOR_BAYER_BGGR2RGB_EA', 'COLOR_BAYER_BGGR2RGB_VNG', 'COLOR_BAYER_GB2BGR', 'COLOR_BAYER_GB2BGRA']

Segmentação por espaço de cores

Se trata em definir manualmente o intervalo de cor desejada para a segmentação. Logo em seguida, realizar uma máscara Bitwise-AND.

cor com valor ou brilho máximo é análogo a utilizar uma luz puramente branca em um objeto colorido.

HSV O sistema HSV, ou HSB, é descrito em Hue, Saturation e Value/Brightness. Ele se destaca pela facilidade de trocar de uma cor para outra alterando apenas um valor, o que facilita o entendimento do processo. Uma



Por conta da falta do sistema HSI no opency, HSV foi utilizado.

In []: # TODO: Pesquisar forma automática de identificar máscaras em uma imagem com slider

HSV: img = cv2.imread('images\\garrafa.jpeg') img = cv2.medianBlur(img, 5) # Filtro na imagem para diminuir ruído img_hsv = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2HSV) # Para HSV

Intervalo de cor em hsv para ser usada na máscara $lowerLimit_hsv = (30, 25, 70)$ upperLimit_hsv = (89, 255, 255) # Realizar um Threshold na imagem hsv para obter apenas a cor desejada

mask_hsv = cv2.inRange(img_hsv, lowerLimit_hsv, upperLimit_hsv) kernel = np.ones((11,11), np.uint8) # Dilatar e corroer a imagem como forma de considerar porções ignoradas da máscara

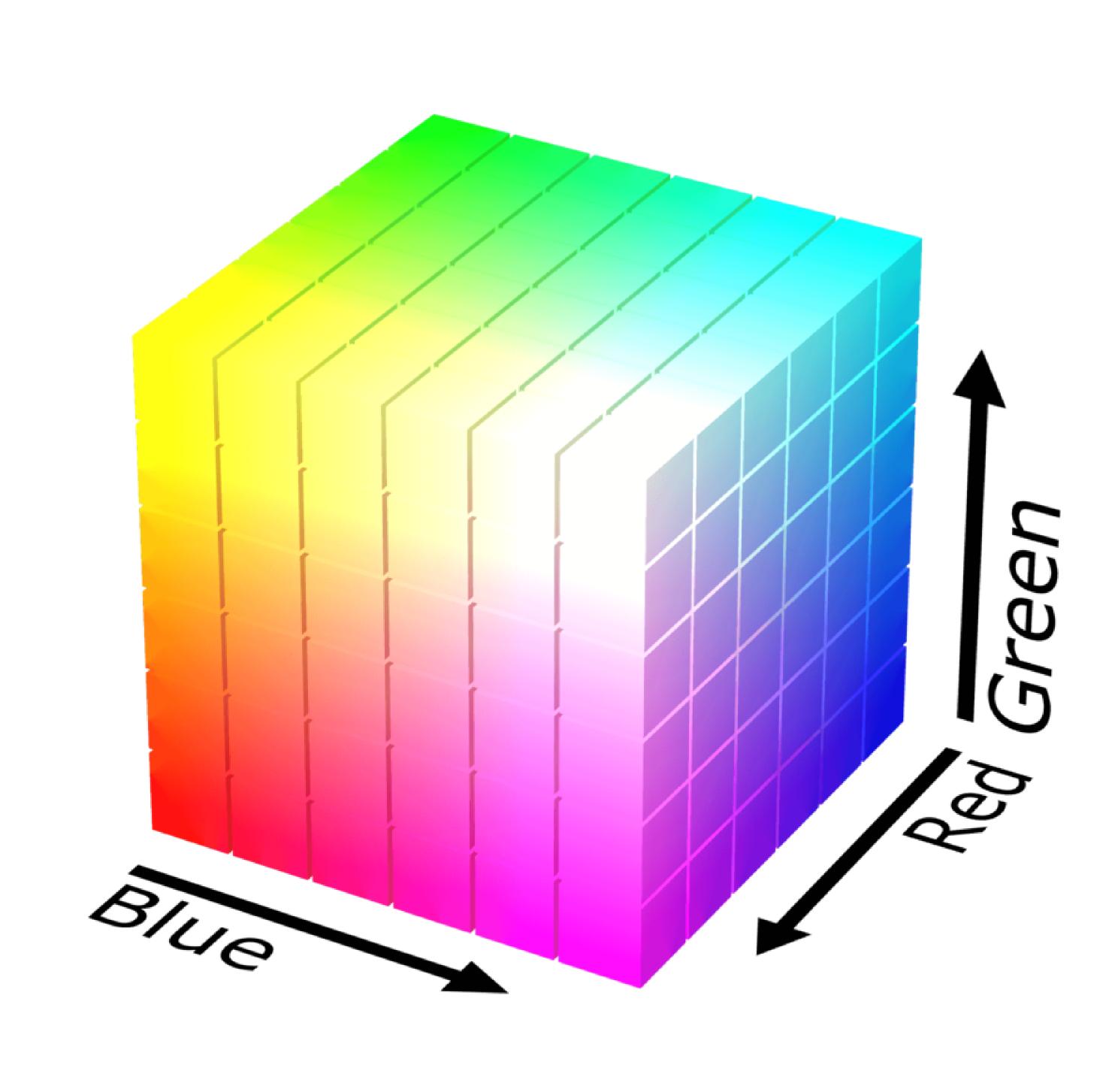
mask_hsv = cv2.erode(mask_hsv, kernel) # Operação lógica entre as imagens para excluir tudo que não é a máscara na imagem

img_segmented_hsv = cv2.bitwise_and(img, img, mask = mask_hsv)

BGR

mask_hsv = cv2.dilate(mask_hsv, kernel)

O sistema RBG é muito conhecido e é representado por um cubo que varia em 3 eixos: **B**lue, **G**reen e **R**ed.



In []: #BGR:

lowerLimit_BGR = (110, 130, 20) upperLimit_BGR = (180, 200, 160) # Realizar um Threshold na imagem hsv para obter apenas a cor desejada

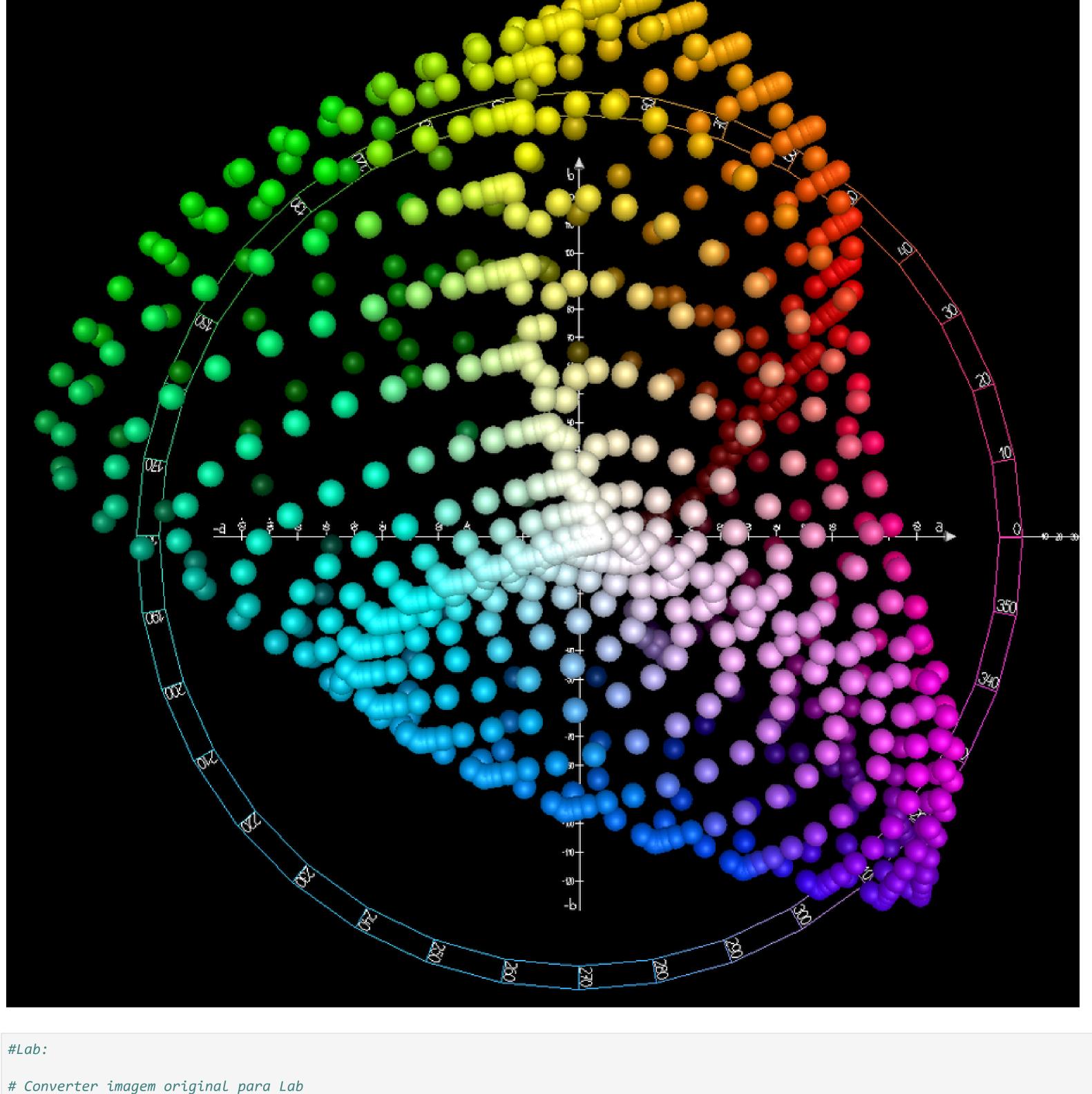
Intervalo de cor em BGR para ser usada na máscara

mask_BGR = cv2.inRange(img, lowerLimit_BGR, upperLimit_BGR) kernel = np.ones((11,11), np.uint8) # Dilatar e corroer a imagem como forma de considerar porções ignoradas da máscara

mask_BGR = cv2.dilate(mask_BGR, kernel) mask_BGR = cv2.erode(mask_BGR, kernel) # Operação lógica entre as imagens para excluir tudo que não é a máscara na imagem img_segmented_BGR = cv2.bitwise_and(img, img, mask = mask_BGR)

Lab O espaço de cores CIELAB, ou Lab, expressa a cor em 3 diferentes formas. O L representa a porcentagem de Lightness, enquanto a e b cores únicas da visão humana: amarelo, vermelho, verde e azul. Lab tem a

vantagem de ser mais perceptivamente linear que outros espaços de cores, o que significa que uma mudança de um valor produz uma mudança de percepção igualmente importante.



In []: #Lab:

img_Lab = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2Lab) # Intervalo de cor em BGR para ser usada na máscara lowerLimit_Lab = (51, -32, 18)

upperLimit_Lab = (255, 116, 173) # Realizar um Threshold na imagem Lab para obter apenas a cor desejada mask_Lab = cv2.inRange(img_Lab, lowerLimit_Lab, upperLimit_Lab)

kernel = np.ones((11,11), np.uint8) # Dilatar e corroer a imagem como forma de considerar porções ignoradas da máscara mask_Lab = cv2.dilate(mask_Lab, kernel)

mask_Lab = cv2.erode(mask_Lab, kernel) # Operação lógica entre as imagens para excluir tudo que não é a máscara na imagem

img_segmented_Lab = cv2.bitwise_and(img, img, mask = mask_Lab) Teste da Segmentação por espaço de cores

A seguir está demonstrado a identificação de uma garrafa com 3 diferentes espaços de cor. sendo que de uma para outra, foi convertido os valor para os devidos espaços, através de cálculos baseados na descrição de espaços do Opencv e hand-tunning.

In []: # Converter imagem original para BGR img_RGB = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2RGB)

images = [img, img_segmented_hsv, img_segmented_BGR, img_segmented_Lab] for i in range(4): images[i] = cv2.cvtColor(images[i], cv2.COLOR_BGR2RGB)

plt.subplot(2,2,i+1),plt.imshow(images[i]) plt.title(titles[i]) plt.xticks([]),plt.yticks([]) plt.show() Imagem original Segmentação HSV

titles = ['Imagem original', 'Segmentação HSV', 'Segmentação BGR', 'Segmentação Lab']



Plotar todos os resultados







Conclusões

Alterar o espaço de cores também altera o resultado da segmentação. O espaço hsv teve o melhor resultado, com uma representação clara do intervalo de cores. A segmentação Lab também apresentou bons resultados, apesar de não tão bem quanto o HSV. BGR, por seu formato complexo de espaço para troca de cores, apresentou dificuldade para segmentar o espectro de cores correto.